第1頁,共1頁

200301867 -- Patent Information |

Publication Number 200301867

Title Method and apparatus for determining relative

movement in an optical mouse

Patent type

Date of Publication 2003/7/16
Application Number 091132218

Filing Date

2002/10/30

IPC

G06F3/033 & G06T7/20 & G06K11/18

Inventor

LUO, XIADONG(CN)

Priority

Country Application Number Priority Date

20010011593

2001/11/06

Applicant

Name

US

Country Individual/Company

OMNIVISION

บร

Company

TECHNOLOGIES, INC.

Abstract

The present invention discloses a method of determining a movement vector between two images. The two images are sequentially taken by an optical mouse. The method comprises first calculating a directional correlation value for a plurality of directional shifts between the first image and the second image. The minimum directional correlation value is chosen and compared to a threshold value. If the minimum directional correlation value calculated is less than the threshold, identifying a movement vector associated with the minimum directional correlation value. However, if the minimum directional correlation value is not less than the threshold, the first and second images are compressed and the calculations are redone. The compression continues until a qualifying movement vector is identified.

http://www.tipo.gov.tw/eng/howto/patdetail.asp?pn=200301867

2006/3/23

2006/03/23 14:58:12 第1頁

【19】中華民國

【12】發明公開公報 (A)

[11] 公開編號: 200301867

申請實證審查:無

【43】公開日:中華民國92(2003) 年 7 月 16 日

[51] 國際專利分類 Int. CL.7: GOGF3/033

G05T7/20 G05K11/18

【54】 發明名稱: 決定在光學老鼠中相對移動之方法與裝置

(PASSIVE OPTICAL MOUSE METHOD AND APPARATUS FOR DETERMINING

RELATIVE MOVEMENT IN AN OPTICAL MOUSE)

【21】申請來號: 091132218

【22】申請日:中華民國91(2002)年10月30日

【30】 優先權主張: 2001/11/06

垄取

10/011,593

【72】登明人: 劉傑東 XIADDONG LUO

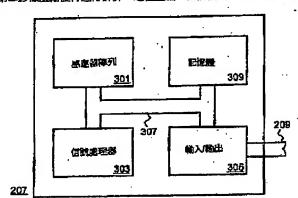
【71】申請人:歐尼影像科技股份有限公司 CANIVISION TECHNOLOGIES, INC.

美國

【74】代理人:周偕宏

【57】 發明簡要

本發明揭露了一種決定兩個影像之間的移動向量之方法。兩個影像是由一光學滑量相繼獲取。 定方法包括首先對於在第一影像與第二影像之間的複數個方向位移計算一方向相關值。選擇最小 方向相關值,並與一門鑑值進行比較。如果計算所得之最小方向相關值小於上述門證,則確定 與這個最小的方向相關值顯聯之移動向量。然而。如果最小方向相關值不小於上述門證,則對第 一與第二影像壓指後再進行計算。還種壓縮一面組積到一合格的移動向量被確定爲止。



代表圖式

207:積體電路

209:電纜

301: 感應器陣列

303:信號處理器

305:輸入輸出(1/0)

307: 匯流排

309:記憶體